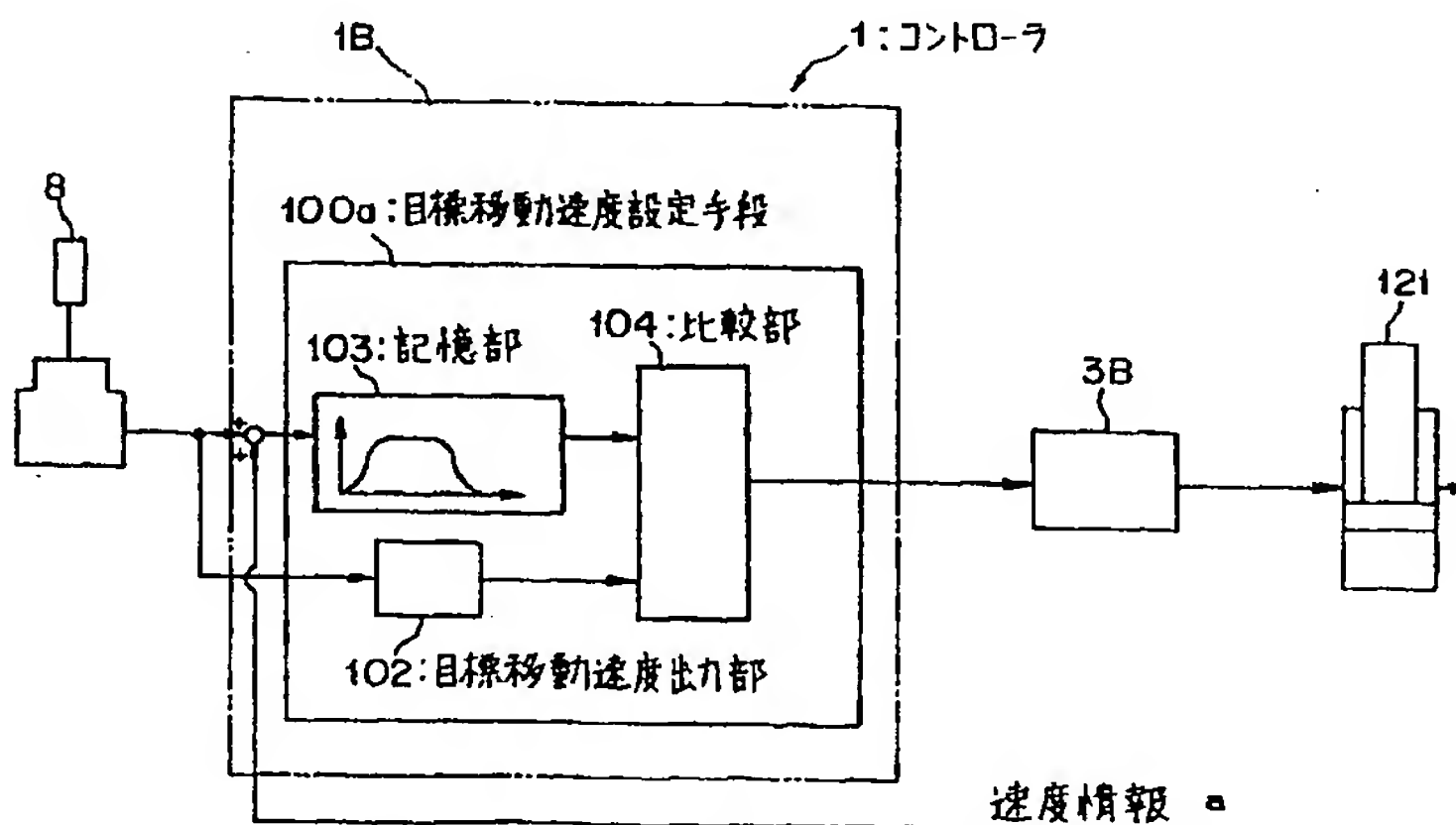




(51) 国際特許分類6 E02F 3/43, 9/22	A1	(11) 国際公開番号 WO98/26132 (43) 国際公開日 1998年6月18日(18.06.98)
(21) 国際出願番号 PCT/JP97/04550 (22) 国際出願日 1997年12月10日(10.12.97) (30) 優先権データ 特願平8/332571 1996年12月12日(12.12.96) JP 特願平8/342231 1996年12月20日(20.12.96) JP 特願平8/342232 1996年12月20日(20.12.96) JP 特願平9/55343 1997年3月10日(10.03.97) JP 特願平9/55955 1997年3月11日(11.03.97) JP 特願平9/55956 1997年3月11日(11.03.97) JP 特願平9/65112 1997年3月18日(18.03.97) JP 特願平9/65113 1997年3月18日(18.03.97) JP (71) 出願人 (米国を除くすべての指定国について) 新キャタピラー三菱株式会社 (SHIN CATERPILLAR MITSUBISHI LTD.)[JP/JP] 〒158 東京都世田谷区用賀四丁目10番1号 Tokyo, (JP)		(72) 発明者 ; および (75) 発明者 / 出願人 (米国についてのみ) 戸澤祥二(TOZAWA, Shoji)[JP/JP] 小野智昭(ONO, Tomoaki)[JP/JP] 〒158 東京都世田谷区用賀四丁目10番1号 新キャタピラー三菱株式会社内 Tokyo, (JP) (74) 代理人 弁理士 真田 有(SANADA, Tamotsu) 〒180 東京都武蔵野市吉祥寺本町一丁目10番31号 吉祥寺広瀬ビル8階 Tokyo, (JP) (81) 指定国 CA, CN, KR, US, 欧州特許 (AT, BE, CH, DE, DK, ES, FI, FR, GB, GR, IE, IT, LU, MC, NL, PT, SE). 添付公開書類 国際調査報告書
(54)Title: CONTROL DEVICE OF CONSTRUCTION MACHINE (54)発明の名称 建設機械の制御装置 (57) Abstract A control device of a construction machine, such as a hydraulic shovel, which enables smoothing of changes in command value to a hydraulic cylinder even when an operating member or the like is suddenly operated at the start of work or the like. The control device of a construction machine, in which arms (200, 300) supported by the construction machine (100) and a work member (400) supported by the arms (200, 300) are actuated by cylinder actuators (120-122), has operating members (6, 8) for operating the arms (200, 300) and the work member (400), target moving speed setting means (101) for setting a target moving speed of the work member (400) so that characteristic remains unchanged at the start of work by the operating members (6, 8) even when it is differentiated, and control means (1) for controlling the actuators (120-122) by using information of the target moving speed set by the target moving speed setting means (101) as an input so that the work member (400) moves at the target moving speed.		



- 1 ... controller
 100a ... target moving speed setting means
 102 ... target moving speed output section
 103 ... storage section
 104 ... comparator section
 □ ... speed information